

■標準I/O【コネクタ名称: STD.DIO】入出力信号表

PIN	I/O No.	名称	備考	PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI05	IOコマンド実行トリガ	コモン端子: P.COMDI N.COMDI <フォトカブラ入力> NPN 仕様: source型 PNP 仕様: sink型	27	COMMON	リレー コモン	<リレー出力> 各端子の最大容量(抵抗負荷) : DC 24V 0.5A コモン端子: COMMON
2	DI01	サーボオン入力		28	DO01b	CPU_OK (B接点)	
3	DI10	シーケンスコントロール		29	DO01a	CPU_OK (A接点)	
4	DI11	インターロック		30	DO02b	サーボオン出力 (B接点)	
5	DI12	プログラムスタート		31	DO02a	サーボオン出力 (A接点)	
6	DI13	自動モード入力		32	DO03b	アラーム (B接点)	
7	DI14	原点復帰		33	DO03a	アラーム (A接点)	
8	DI15	プログラムリセット		34	DO10	自動モード出力	
9	DI16	手動モード入力		35	DO11	原点復帰完了	
10	DI17	アブソリュートリセット/原点復帰		36	DO12	シーケンスプログラム運転中	
11	DI20	汎用入力20		37	DO13	ロボットプログラム運転中	<トランジスタ出力> NPN仕様またはPNP仕様各 端子の最大容量(抵抗負荷) : 0.1A +コモン端子: DC+24V -コモン端子: GND
12	DI21	汎用入力21		38	DO14	プログラムリセット	
13	DI22	汎用入力22		39	DO20	汎用出力20	
14	DI23	汎用入力23		40	DO21	汎用出力21	
15	DI24	汎用入力24		41	DO22	汎用出力22	
16	DI25	汎用入力25		42	DO23	汎用出力23	
17	DI26	汎用入力26		43	DO24	汎用出力24	
18	DI27	汎用入力27		44	DO25	汎用出力25	
19	DI30	汎用入力30		45	DO26	汎用出力26	
20	DI31	汎用入力31		46	DO27	汎用出力27	
21	DI32	汎用入力32		47	DC24V	DC+24V (P.COMDI)	外部電源入力
22	DI33	汎用入力33		48			
23	DI34	汎用入力34		49	GND	GND (N.COMDI)	
24	DI35	汎用入力35		50			
25	DI36	汎用入力36					
26	DI37	汎用入力37					

■SAFETYコネクタ信号表

端子 番号	RPB接続時		RPB-E接続時	
	I/O No.	名称	I/O No.	名称
1	DI02	サービスモード	DI02	サービスモード
2	MP READY	モーターパワーレディ信号	MP READY	モーターパワーレディ信号
3	E-STOPIN 1	非常停止入力 1	E-STOPIN 1	非常停止入力 1
4	E-STOPIN 2	非常停止入力 2	E-STOPIN 2	非常停止入力 2
5	NC	NC	E-STOPIN 3	非常停止入力 3
6	NC	NC	E-STOPIN 4	非常停止入力 4
7	NC	NC	LCKIN 1	イネーブルスイッチ入力 1
8	NC	NC	LCKIN 2	イネーブルスイッチ入力 2
9	NC	NC	LCKIN 3	イネーブルスイッチ入力 3
10	NC	NC	LCKIN 4	イネーブルスイッチ入力 4
11	P.COM	DC+24V (P.COM DI)	P.COM	DC+24V (P.COM DI)
12	N.COM	GND (N.COM DI)	N.COM	GND (N.COM DI)
13	E-STOP 24V	非常停止入力用電源	E-STOP 24V	非常停止入力用電源
14	E-STOPRDY	非常停止レディ信号	E-STOPRDY	非常停止レディ信号
15	NC	NC	NC	NC

■コントローラ基本機能

機能	説明
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム実行、ステップ実行) 手動モード(主な処理: ジョグ移動、ポイントティーチング) ユーティリティモード(主な処理: モータ電源操作) プログラムモード(主な処理: プログラム作成) システムモード(主な処理: パラメータ編集、データ初期化)
命令	配列宣言命令(DIM 文) 移動関連命令(MOVE 文、DRIVE 文、PMOVE 文) 外部出力命令(DO 文、MO 文、LO 文、TO 文、SO 文) タスク関連命令(START 文、SUSPEND 文、CUT 文) 代入命令(数値代入文、文字列代入文、ポイント定義文) 条件分岐命令(IF 文、FOR 文、WHILE 文) パラメータ命令(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文) 条件待ち命令(WAIT 文) 等
関数	算術関数(SIN 関数、COS 関数、TAN 関数) ポイント関数(WHERE 関数、JTOXY 関数、XYTOJ 関数) 文字列関数(STR\$ 関数、LEFT\$ 関数、MID\$ 関数、RIGHT\$ 関数) パラメータ関数(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文) 等
変数	単純変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) ポイント変数 要素変数(ポイント要素変数、シフト要素変数) 配列変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子(+、-、*、/、MOD) 比較演算子(=、<、>、<=、>=) 論理演算子(AND、OR、XOR)
モニタ	入出力の監視(200ms インターバル)
オンライン命令	キー操作命令(AUTO、RUN、RESET、STEP) ユーティリティ命令(COPY、ERA、INIT) データハンドリング命令(READ、WRITE、?VER、?CONFIG) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム、ポイント、パラメータ、シフト、ハンド、オール、エラー履歴 等
内部タイマ	10ms インターバル
プログラム ブレークポイント	最大4 点